

Actividades realizadas hasta el momento con los brazos de Justina

Se observó una pérdida de datos en la comunicación con los servos del brazo . Por consiguiente, analizamos cada uno de los servos por separado. Para ello se realizaron dos pruebas:

- Sin par de torsión en los motores se realizó la comunicación con cada uno de ellos transmitiendo 200, 500 y 1000 datos correspondientes a la lectura de la posición para cada caso. Se contabilizó el total de datos vacíos que reportó cada uno de los servomotores. [Ver tabla 1]
- (Pendiente de Realizar) Con par de torsión llevar los servomotores a una posición demandante de corriente. Realizar la lectura de la posición que reportan los servomotores y contabilizar los datos erróneos.

Porcentaje de datos perdidos, para 1000 lecturas

Servo	Iteración									
Servo 0	0.6	0.2	0.0	0.6	0.1	0.7	0.4	0.7	0.0	0.0
Servo 1	0.0	0.0	0.2	0.1	0.0	0.9	0.0	0.9	0.0	1.0
Servo 2	0.0	0.0	0.9	0.0	0.4	0.0	0.0	0.3	0.0	1.0
Servo 3	0.2	0.6	0.0	0.6	0.0	0.1	0.3	0.4	0.2	0.6
Servo 4	0.6	0.0	0.5	0.1	0.4	0.0	0.4	0.0	0.7	0.0
Servo 5	0.0	0.5	0.1	0.3	0.1	0.7	0.0	0.5	0.3	0.7
Servo 6	0.3	0.4	0.0	0.1	0.2	0.0	0.6	0.2	0.0	0.8